



TITLE:

書評 Don Ross, David Spurrett, Harold Kincaid, and G. Lynn Stephens (Eds.), Distributed Cognition and the Will: Individual Volition and Social Context (MIT Press, 2007, xiv+369p.)

AUTHOR(S):

君嶋, 泰明

---

CITATION:

君嶋, 泰明. 書評 Don Ross, David Spurrett, Harold Kincaid, and G. Lynn Stephens (Eds.), Distributed Cognition and the Will: Individual Volition and Social Context (MIT Press, 2007, xiv+369p.). 哲学論叢 2009, 36: 168-171

ISSUE DATE:

2009

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/126639>

RIGHT:

---

書評

---

**Don Ross, David Spurrett, Harold Kincaid, and G. Lynn Stephens (Eds.),**  
*Distributed Cognition and the Will: Individual Volition and Social Context*  
(MIT Press, 2007, xiv+369p.)

君嶋泰明

古来、意志の概念は哲学の中心的問題の一つであり続けてきた。だが、それをめぐる近年の哲学的議論は、科学の発展を考慮に入れることによって、これまでになかった局面を迎えている。全 14 本の論文からなる本書では、哲学者、心理学者、精神科医、政治学者など、専門を異にする寄稿者たちが、それぞれの立場から意志の概念を論じており、現代における議論状況の一端を垣間見ることができる。

以下では、そのうち 3 本の論文を紹介する。まずは、意志に関する現代の問題系がどのような変遷を経たものなのか、序論を担当する Ross によるその素描を見よう（‘Introduction: science catches the will’）。次に、Dennett の ‘My body has a mind of its own’ と、Clark の ‘Soft selves and ecological control’ を紹介する。Dennett は言わずと知れたこの分野を代表する論者であり、Clark は Dennett の立場を独自に拡張した議論を展開している。Ross が言っているように、Clark は本書のタイトルである「分散した認知」の基本的アイデアを最もよく体現して

いると言ってよい。

Ross によれば、意志をめぐる哲学的議論においては、長く「意志のデカルトモデル」が支配的だった。このモデルによれば、身体は、基本的に滑車とレバーの水力ネットワークである。そして、このネットワークのコードとケーブルは脳内の一点に集束しており、この点が、ネットワークの各所に分散した張力を高めたり減じたりしている。デカルト的意志とは、とりもなおさずこの脳内の中心に座する制御ポイントにほかならない。

だが、Brooks に代表される AI 研究が示したのは、そうした制御ポイントによって、人間が日々直面する課題を解決することはかなり困難だ、ということだ。そうした課題のうちきわめて制限されたものを解決するよう設計された AI ですら、制御ポイントによる環境からの要求のモニターが少しでも困難になった途端、この要求を適切に満たす行動を供給することが、悲惨なほどに出来なくなってしまうのだ。こうして、意志は、遠心化された要素が束になって入ったブラックボックスと見なされるようになる。

このブラックボックス内の要素は、ミクロなものとマクロなものを両極として、スペクトルをなしている。このうちミクロな要素は、そのつどの行為の決定や微調整にかかわり、マクロな要素は、より長期的な人格や自己の段階的形成にかかわる。Ross によれば、このブラックボックスは、長く

仮説と思弁で満たされていたが、近年の科学の発展によって、スペクトルのマイクロ極に近いところが、二つの主要な仕方で解明され始めている。

その一つ目は、Libet による行動実験を端緒とするものだ。それによれば、脳は、その人格的・意識的「運転者 (operator)」が気づく前に、すでに行為の準備をしている。もしそうなら、少なくともマイクロな規模での行為の制御に関しては、意志の存在は、本書の寄稿者の一人である Wegner の言葉を借りれば、「幻想」と言ったほうがよいのかもしれない。

二つ目は、意志の担い手を脳内の各所に分散させるというやり方だ。行動を制御するものがこのように分散され始めると、デカルトモデルにおいて非物理的な領域として確保されていた意志や自己の境界は、途端に曖昧になる。すぐに見るように、Dennett と Clark の議論は基本的にこのラインに沿ったものだ。まずは Dennett のものを見よう。

Dennett は、「ロボット (細胞)」から作られているに過ぎない私たちを単なるオートマトンから区別するものを、高階の自己監視 (self-monitoring) 能力に求めるべきだとする。というのも、単なるオートマトンには、自らの行動やそれを生み出した状態を、反省的・遡及的に表象し、自己評価をすることができないからだ。Dennett によれば、この戦略によって、こうした洗練された能力は意識を意味するのか、あるいは意識の

表徴なのか、という悩ましい問いにあらかじめ直面せずに、次のような探求をすることが可能となる。すなわち、単純で、比較的安価な、自己監視能力を欠いた神経システムから、より高価で洗練された、高階の自己監視能力を持った神経システムへの探求である。

Dennett は Wegner の次のような発言を引く。「私たちは、自身の行動への途方もない数の機械的影響を知ることは（ましてその経過をたどることは）できないのかもしれない。というのも、私たちは並外れて複雑な機械に住んでいるからだ」。そしてこれに対し、「では、脳に＜住んでいる＞この私たちとは、いったい誰なのだろうか？」と問う。これに対しては、デカルトなら、「私たちの各々は、不死の非物質的な魂、つまりレス・コギタンス、あるいは考えるもの、つまり個別の意識の座を持っている」と答えるだろう。そして Dennett の答えも、「いかにも、私たちは魂を持っている」というものだ。ただし、この魂は、無数のロボット (細胞) からなる、デカルトの言うそれとは似て非なるものだ。デカルトにおける魂が、脳を中心に常に鎮座している制御ポイントであるのに対し、Dennett における魂は、脳内の各所に分散し、高階の自己監視能力が行使されたときに初めて姿を現す、「そのものとしては存在する必要のない」、ある種の人工物だからだ。そして上述したように、このように考えることによって、意識の問題を、こうした高階の自己監視能

力を欠いた神経システムと、そうではない神経システムの差異の問題として捉え直すことができるのだ。

Dennett は、進化のいかなる局面で、こうした高階の能力が単なる細胞の集まりに備わるに至ったのか、まだ確信を得てはいないとしつつも、今後の見通しを提示している。彼が指針とするのは、動物行動学者でロボット工学者の、David McFarland の次のような発言だ。「コミュニケーションは、有機体に自身の制御システムの自己監視を要求する、唯一の行動である」。Dennett はこの発言の含意を、進化論的なアプローチによって理解しようとする。それは単純化すると次のようなものだ。まず、自身の現在の状態を直接さらけだしてしまう有機体は、すぐに絶滅してしまうだろう。したがって有機体は、コミュニケーションにおいて相手を欺くことができるのでなければならない。これは、有機体の直近の課題の表象から切り離しうる、明示的な（そしてより「大域的に」アクセス可能な）、自身の現在の状態の表象を、神経システムに作り出すことによって可能となる。そして進化におけるこの能力の獲得は、これはこれで、「単純な状況-行為マシン」から「選択マシン」、すなわち高階の自己監視能力を備えたマシンへの移行を意味するのだ。このように、Dennett は、意志の担い手たる自己を脳内に分散させ、また行為の意志的な選択を、高階の自己監視能力の行使に相対的なものととらえる。

Clark は、こうした Dennett の戦略に同調する。私たちは、使用者のいない道具の集積に過ぎない。そのうちのいくつかは、意識に密接にかかわり、いくつかは意志的な行為選択において他のものよりも大きな役割を果たしている。異なる神経回路は、異なる能力を持ち、異なる仕方で、行為選択に寄与している。

ただし、Clark に独特なのは、こうした無意識のプロセスのクラスに非生物学的メンバーをも加え、それらが、無意識の神経プロセスと同じくらい深く、私たちの心や自己を機械的に（物理的に）支えるのに寄与している、と考える点だ。私たちが単なる道具の集積に過ぎないとするなら、それが生物学的要素のみによって独占されなければならないとする、原理的な理由はないはずだ。

このことを例証するために、Clark は記憶を取り上げる。私たちには生物学的な長期記憶装置が備わっているが、これに加えて、私たちが人工的な記憶装置を装着している状況を考えよう（例えば眼に装着した情報提供ディスプレイのようなものを想像しよう）。そして、装着者の必要に応じて、どちらの記憶装置からも、すぐに情報を取り出すことができるとしよう。さらに、両者にアクセスできるのは、装着者のみであるとしよう。このとき、片方を私たちの自己を構成するメンバーに加え、他方を排除する理由はどこにあるだろうか。

Clark によれば、道具の集積に過ぎない私

たちの自己の感覚、すなわち、私たちが誰でも、何を知っていて、どこにいて、何をできるのか、ということの感覚と、無意識的な神経プロセスとの関係は、いわば透明（transparent）で、信頼できて、頑健で、すぐにアクセスできる、非生物学的資源との関係と同等である。資源にすぐにアクセスできるということが、私たちの自己の感覚の基礎にある、技術、能力、知識を構造化している。例えば、視野の領域全体を見ているという感覚は、単純な眼球運動によって視野の各部分にすぐにアクセスできるということによって支えられているし、何かを問われたときの「すでに知っている」という感覚は、記憶にすぐにアクセスできるということによって成り立っている。そして、こうした資源に、生物学的／非生物学的という区別は原理的に存在しないはずだ。

Clark は、Dennett の見方をこのように拡張させたうえで、意識的な高階能力にも、「生態学的コントロール（ecological control）」という新たな定式化を与える。この生態学的コントロールは、脳、身体、世界に広がるゆるやかなネットワークにおいて、問題解決に利用できる資源を計算し、利用する。すなわち、問題解決の責任を、そうした資源に委譲する。こうした問題解決の仕方は、例えば、パッシブ・ダイナミック・ウォーカー（PDWs）と呼ばれるロボットにおいて採用されている類のものだ。PDWs は、単純な二足歩行装置で、制御システムを持たず（したがって関節角度を制

御せず）、重力のみを利用して、ゆるやかな傾斜を、人間と同じように歩くことができる。ここで PDWs は、問題解決の責任を重力に委ねているのだ。

以上、意志や自己の概念をめぐる現代の議論状況がどのようなものなのか、Dennett と Clark という二人の代表的な論者の議論に沿って見てきた。こうした、中心的・固定的な意志や自己の担い手を措定せず、むしろそれを脳内の各所や外部の環境に分散したものにとらえる見方は、哲学者の思弁によって突然生まれたものではなく、科学の発展と密接に結びついたものである。以上のような議論はまだ素描の域を出てはいないが、今後、経験的証拠と突き合わせることで、ますます説得的なものとなっていくことが期待される。

冒頭で述べたように、本書では専門を異にする寄稿者たちが様々な立場から意志について論じている。だが、寄稿者たちに共有されているモラルは、（以上で紹介した論文から見てとれるように）科学の発展から眼を逸らさず、むしろ科学を通じて意志を見つめる、ということだ。これは、広く意志についての現代の議論において不可欠になりつつあるモラルであり、この点で、本書はそうした学問的雰囲気を感じ取るのに適した一冊であると言えるだろう。